

Electric drive for positioning one or more adjustable elements in a machine; driving device with an angle indicator and printing machine

Publication number: EP1052093

Publication date: 2000-11-15

Inventor: GOETZ FRITZ RAINER DR-ING (DE); MEIS HAROLD
ING GRAD (DE)

Applicant: BAUMUELLER NUERNBERG GMBH (DE)

Classification:

- international: **B41F13/004; B41F13/004;** (IPC1-7): B41F13/04

- european: B41F13/004B

Application number: EP20000116859 19940723

Priority number(s): EP19940111516 19940723

Also published as:



EP1052093 (A3)

EP1052093 (B1)

ES2183823T (T3)

Cited documents:



US5309834

DE4138479

Report a data error here

Abstract of **EP1052093**

The system contains an electric motor (F,G) whose rotor (F) is designed for stiff direct connection to the functional part (D,D1-D4). One or more angular position transducers (44,46) detect the angular motion of the rotor and/or functional parts. A signal processing module (51) receives the transducer signals as actual angular position values and compares them with de values. The signal processor drives the electric motor via a power amplifier (47,48) . The rotor can be integrated with the functio part and/or made in one piece with it.

Data supplied from the **esp@cenet** database - Worldwide



(12) **EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG**

(43) Veröffentlichungstag:
15.11.2000 Patentblatt 2000/46

(51) Int. Cl.⁷: **B41F 13/04**

(21) Anmeldenummer: 00116859.0

(22) Anmeldetag: 23.07.1994

(84) Benannte Vertragsstaaten:
AT CH DE ES FR GB IT LI

(62) Dokumentnummer(n) der früheren Anmeldung(en)
nach Art. 76 EPÜ:
94111516.4 / 0 693 374

(71) Anmelder:
BAUMÜLLER NÜRNBERG GMBH
D-90482 Nürnberg (DE)

(72) Erfinder:
• Götz, Fritz Rainer, Dr.-Ing.
90522 Oberasbach (DE)

• Mels, Harold, Ing.(grad)
90559 Burghann (DE)

(74) Vertreter:
Götz, Georg, Dipl.-Ing. et al
Götz, Küchler, Dameron,
Patent- und Rechtsanwälte,
Färberstrasse 20
90402 Nürnberg (DE)

Bemerkungen:

Diese Anmeldung ist am 04 - 08 - 2000 als
Teilanmeldung zu der unter INID-Kode 62
erwähnten Anmeldung eingereicht worden.

(54) **Elektrisches Antriebssystem zur Vorstellung von einem oder mehreren dreh- und/oder verschwenkbaren Funktionsteilen in Geräten und Maschinen, Antriebsordnung mit einem Winkellagegeber und Druckmaschine**

(57) Elektrisches Antriebssystem zur Verstellung von mehreren dreh- und/oder verschwenkbaren Funktionsteilen von Geräten und Maschinen, insbesondere von Druckmaschinen, in ihrer Winkellage, mit mehreren Elektromotoren, deren jeweiliger Rotor zur steifen und direkten Verbindung mit dem Funktionsteil ausgebildet ist, mit mehreren Winkellagegebern, die Winkelbewegungen des jeweiligen Elektromotor-Rotors und/oder Funktionsteiles aufnehmen, mit einem Signalverarbeitungsmodul, das eingangsseitig zur Aufnahme der Winkellagesignale als Istwerte mit den Winkellagegebern verbunden ist und mehrere, je einem Funktionsteil zugeordnete Regler oder Reihen mit mehreren Regelgliedern aufweist, die zur simultanen Aufnahme von je einem Funktionsteil zugeordneten Sollwerten und zu deren Vergleich mit den Istwerten ausgebildet sind, und mit mehreren, vom Signalverarbeitungsmodul und/oder den jeweiligen Reglern kontrollierte Leistungsverstärker, die ausgangsseitig mit dem jeweiligen Elektromotor zu dessen Ansteuerung verbunden sind durch:

neten Sollwerten ausgebildet sind,

(c) und einen Lokalbus, über den die Regler oder Reihen mit mehreren Regelgliedern des Signalverarbeitungsmoduls mit Achsperipheriemodulen als Schnittstellen zu den Leistungsblöcken der Elektromotoren und zu den Winkellagegebern verbunden sind.

(a) einen bidirektionalen Systembus, über den mehrere, jeweils die Regler oder Reihen von Regelgliedern enthaltende Signalverarbeitungsmodule mit einem Prozessor zur Sollwertgenerierung verbunden sind,

(b) wobei die Regler oder Regelglieder zur simultanen Aufnahme von je einem Funktionsteil zugeord-

Beschreibung

[0001] Die Erfindung betrifft ein elektrisches Antriebssystem zur Verstellung von einem oder mehreren dreh- und/oder verschwenkbaren Funktionsteilen von Geräten und Maschinen, insbesondere von Druckmaschinen, wozu mindestens ein Elektromotor verwendet wird, dessen Rotor zur steifen und direkten Verbindung mit dem Funktionsteil ausgebildet ist. Ferner betrifft die Erfindung die Anordnung eines mit einem geregelten Antriebssystem verbundenen Winkellagegebers, der einen dreh- oder schwenkbaren Fühlerotor und ein diesem zugeordnetes, stationäres Abtastorgan aufweist, um die Winkellage eines an einer Wandung drehgelagerten und bezüglich seiner Drehachse längs-, schräg, quer- und/oder diagonal verstellbaren Funktionsteiles eines Gerätes oder einer Maschine zu bestimmen. Ferner betrifft die Erfindung eine Druckmaschine, insbesondere Offsetmaschine, die mit Direktantrieben ausgestattet ist.

[0002] Antriebssysteme, Antriebsanordnungen bzw. -verfahren und Druckmaschinen etwa dieser Art sind aus der DE-OS 41 38 479 und der älteren EP-Patentanmeldung 93 106 554.2 bekannt. Diese Fundstellen werden hiermit zum Bestandteil der vorliegenden Offenbarung gemacht.

[0003] Nach dem sonstigen Stand der Technik sind die einzelnen Funktionseinheiten von Druckmaschinen, beispielsweise Abrollung/Rollenwechsler, Druckwerke, Druckzylinder, Trockner mit Kühlwalzen, Falzer, Querschneider, Ablage usw. durch mechanische Wellen und/oder Zahnräder miteinander verkoppelt, um deren gegenseitige Winkellageorientierung herbeizuführen. Will man diese Funktionsteile bzw. -komponenten vereinzeln und auf die mechanische Verkopplung verzichten, so sind die einzelnen Funktionsteile mit eigenen Antriebssystemen auszurüsten, die nach der genannten DE-OS 41 38 479 als Direktantriebe ausgeführt sind. Zur Erzielung der notwendigen Winkellageorientierung der einzelnen Druckmaschinen-Komponenten untereinander ist eine entsprechende Synchronisation der Antriebssysteme erforderlich.

[0004] Zur Lösung der aufgezeigten Problematik werden bei einem elektrischen Antriebssystem mit den eingangs genannten Merkmalen erfindungsgemäß ein oder mehrere Winkellagegeber, die Winkelbewegungen des Elektromotor-Rotors und/oder Funktionsteiles der Maschine oder des Gerätes aufnehmen, ein Signalverarbeitungsmodul, das eingangsseitig zur Aufnahme der Winkellagesignale als Istwerte mit dem oder den Winkelgebern verbunden sowie zur Aufnahme von Sollwerten und zu deren Vergleich mit den Istwerten ausgebildet ist, und ein vom Signalverarbeitungsmodul kontrollierter Leistungsverstärker angeordnet, der ausgangssseitig mit dem Elektromotor zu dessen Ansteuerung verbunden ist.

[0005] Dabei bildet das Signalverarbeitungsmodul einen konfigurierbaren und parametrierbaren Antriebs-

regler, mit dem auch komplexe Regel-Algorithmen und/oder mehrere Regelkreise realisiert werden können. Mit der Erfindung ist ein Konzept für eine Vielfachsteuerung einer Mehrzahl von Drehachsen geschaffen, wobei sich das zugehörige Steuerungs- und Regelungssystem modular projektieren läßt. Beim besonderen Anwendungsfall in Druck-, insbesondere Offsetmaschinen, ist das erfindungsgemäße Antriebssystem besonders geeignet, weil damit eine hohe Qualität bzw. Genauigkeit der Winkellageorientierung, wie z. B. zwischen den Druckeinheiten, wo die Rasterpunkte verschiedener Farben in einem engen Toleranzbereich gedruckt werden müssen, erreichbar ist.

[0006] Nach einer baulichen Konkretisierung des erfindungsgemäßen Antriebssystems ist der Rotor des Elektromotors mit dem Funktionsteil, z. B. Druckzylinder, baulich integriert und/oder einstückig ausgeführt. Einerseits kann dies durch Anbau des Rotors an einem Wellenstummel des drehbaren Funktionsteiles erfolgen. Zum anderen kann es vorteilhaft sein, den im erfindungsgemäßen Antriebssystem eingesetzten Elektromotor mit einem walzen- oder zylinderförmigen Außenläufer oder -rotor auszubilden. Damit ist erreicht, daß die Form des Rotors etwa der zweckmäßig rotations-symmetrischen Form des Funktionsteiles entspricht, und insbesondere darin baulich aufgenommen sein kann.

[0007] Analog dem genannten Direktantrieb des Funktionsteiles liegt im Rahmen der Erfindung eine Direktmessung von dessen Winkellage, -geschwindigkeit, -beschleunigung usw. So ist nach einer vorteilhaften Ausbildung der Erfindung der Winkellagegeber direkt am Funktionsteil zur unmittelbaren Messung von dessen Winkel- bzw. Dreh/Schwenkbewegungen angebracht. Vor allem im Zusammenhang mit hochauflösenden, schnellen Winkellagegebern, wie an sich bekannt, kann so eine unmittelbare und mithin äußerst wirklichkeitsgetreue Beobachtung der Regelstrecke, nämlich des zu drehenden oder schwenkenden Funktionsteiles, durchgeführt werden.

[0008] Nach einer alternativen Ausbildung ist dem Elektromotor ein einziger Winkellagegeber zugeordnet, der die Winkelbewegungen des Rotors des Elektromotors aufnimmt; gleichzeitig ist ein in der Regelungstechnik an sich bekanntes Beobachtermodul für Zustandsgrößen des Funktionsteiles eingerichtet, das vorzugsweise in Differenzsignalaufschaltung (in der Regelungstechnik an sich bekannt) mit dem Winkellagegeber und/oder dem Signalverarbeitungsmodul gekoppelt ist. Die Differenzsignalaufschaltung läßt sich auf der Basis der Erfindung auch im Zusammenhang mit wenigstens zwei Winkellagegebern einsetzen, die je am Rotor des Elektromotors und am Funktionsteil zur unmittelbaren Aufnahme von deren Winkelbewegungen angebracht sind.

[0009] Für die Zwecke der Erfindung kommen höchstauflösende, schnelle Winkellagegeber, beispielsweise in der Ausführung als Sinus/Kosinus-Absolutge-

ber, als Inkrementalgeber mit Rechtecksignalen und Nullimpulssignal und als Inkrementalgeber mit Sinus/Kosinus-Signal nebst Nullimpulssignal in Frage. Um im Betrieb axiale Verstellungen des Funktionsteiles, bei Druckmaschinen beispielsweise die sogenannte Seitenregistervorstellung, zuzulassen, sind als Winkellagegeber im Sinne der Erfindung vor allem Hohlwellengeber mit einer (Zahn-) Teilung aufweisendem Geberrad und einem Geberkopf geeignet. Diese sind über einen Luftspalt voneinander radial beabstandet, und axiale Versetzungen gegeneinander innerhalb eines bestimmten Rahmens beeinträchtigen die Abtastfunktion des Geberkopfes gegenüber dem Geberrad nicht. Der mit dem Einsatz des Hohlwellengebers erzielte Vorteil besteht vor allem darin, daß das Geberrad mit dem (abzutastenden) Funktionsteil baulich integriert und/oder einstückig ausgeführt sein kann, so daß aufgrund dieser Direktverbindung eine unmittelbare Beobachtung bzw. Erfassung von dessen Winkelbewegungen gewährleistet ist.

[0010] Mit Vorteil werden beim erfindungsgemäßen Antriebssystem reaktionsschnelle Leistungsverstärker mit digitalen Phasenstromreglern verwendet. Der Umrichter kann dabei mit Spannungszwischenkreis oder mit Direkteinspeisung und damit hoher Zwischenkreisspannung ausgeführt sein (wie an sich bekannt). Mit letzterer wird eine große zeitliche Stromänderung ermöglicht. Die digitale Phasenstromregelung ist für das erfindungsgemäße Antriebssystem zweckmäßig mit Pulsbreitenmodulation hoher Taktfrequenz, schnellen Transistorschaltern und Spannungsvorsteuerung ausgeführt, wobei die Phasenstromsollwerte und/oder die Vorsteuerwerte über störsichere Lichtwellenleiter-Verbindungen vorgegeben werden. Ferner ist eine Rückmeldung der Phasenstromistwerte und/oder -spannungen zur Motorführung sowie eine Vorgabe von Werten zur Konfigurierung und Parametrierung nebst Rückmeldung von Statusinformationen zur Diagnose vorteilhaft.

[0011] Damit für die Kontrolle der Schwenk- oder Drehbewegungen des Funktionsteiles eine hohe Dynamik gewährleistet ist, empfiehlt sich für das erfindungsgemäße Antriebssystem der Einsatz schneller Signalverarbeitung. Diese ist zweckmäßig strukturiert in einen digitalen Signalprozessor und einen damit gekoppelten, separat ausgeführten Achsperipheriemodul. Der Signalprozessor ist als konfigurierbarer und parametrierbarer Antriebsregler mit realisierbaren Abtastzeiten um 100 µsec. (auch bei komplexen Regel-Algorithmen und mehreren Regelkreisen) sowie bei Rechenlaufzeiten im Bereich von 50 µsec. erhältlich. Die Funktionen des Signalprozessors können die Geberauswertung, die Motorführung, Drehzahlregelung, Winkellageregelung, Feininterpolation der Vorgabewerte und anderes umfassen. Das Achsperipheriemodul ist zweckmäßig mit einer über Lichtwellenleiter laufenden Schnittstelle zu den digitalen Phasenstromreglern und ferner mit einer Schnittstelle zu den Winkellagegebern vorzugs-

weise in der Ausführung als Sinus/Kosinus-Absolutgeber, als Inkrementalgeber mit Rechtecksignalen und Nullimpulssignal und als Inkrementalgeber mit Sinus/Kosinus-Signal mit Nullimpulssignalen versehen.

[0012] Durch diese Struktur für das erfindungsgemäß eingesetzte Signalverarbeitungsmodul läßt sich durch simultane Vorgabe der Sollwerte entsprechend dem Prinzip der Lagesteuerung ein winkellageorientierter Betrieb für die relevanten Drehmassen bzw. einzelne Funktionsteile eines Gerätes oder einer Maschine, insbesondere Druckmaschine, realisieren. Dabei können im Signalverarbeitungsmodul die Sollwerte unter Beachtung der Begrenzungen im Ruck, in der Beschleunigung, in der Geschwindigkeit generiert werden. Es läßt sich insbesondere eine Aufschaltung bzw. Vorsteuerung der Winkellage-Geschwindigkeit, -beschleunigung und des -rucks herbeiführen.

[0013] Reiben mehrere Funktionsteile bei ihrer Drehung aufeinander, stellen sie über Reibschlupf verkoppelte Drehmassen dar. Bei Druckmaschinen-Zylinder bezeichnet man aufeinanderreibende, blanke Mantelabschnitte, die wegen Druck aufeinanderliegen, als sogenannte Schmitz-Ringe. Dem Problem der über Reibschlupf verkoppelten Drehmassen wird durch eine besondere Ausbildung der Erfindung begegnet, nach der das Signalverarbeitungsmodul mehrere, je einem Funktionsteil zugeordnete Regler oder Reihen mit mehreren Regelgliedern aufweist, die miteinander über zusätzliche, gewichtete Rückführungen verkoppelt sind. Zweckmäßig ist eine Kreuzverkopplung realisiert.

[0014] Beim Anwendungsfall "Druckmaschinen" tritt bei den rotierenden Druckzylindern als Störgröße der an sich bekannte "Kanalschlag" auf, der auf eine Längsrille im Zylinder zum Aufziehen eines Gummituchs oder einer Druckplatte beruht. Die an der Manteloberfläche zu Tage tretende Rille führt zu einer sich ändernden Normalkraft und damit zu einem sich ändernden Drehmoment. Diesem Phänomen des "Kanalschlages" läßt sich im Rahmen des erfindungsgemäßen Antriebssystems zweckmäßig durch Bewertung der Istwerte mit Kennliniengliedern und Störgrößenaufschaltung begegnen.

[0015] Aus der eingangs erläuterten Problematik wird ferner das der Erfindung zugrundeliegende Problem aufgeworfen, eine Beobachterstruktur und -methodik zu schaffen, mit der eine möglichst verlustlose und naturgetreue Messung bzw. Wiedergabe des Dreh- und/oder Schwenkverhaltens von Funktionsteilen möglich ist. Insbesondere soll eine maximale Kraftschlüssigkeit zwischen einem sich mitdrehenden Winkellagegeber und der davon beobachteten Drehmasse herrschen. Zur Lösung wird bei einer Anordnung eines Winkellagegebers mit den gattungsgemäßen Merkmalen vorgeschlagen, daß vom Winkellagegeber dessen Fühlerrotor mit dem Funktionsteil unmittelbar steif und starr verbunden, und das Abtastorgan an der Wandung abgestützt sind, wobei eine auf das Abtastorgan einwirkende Nachführeinrichtung dergestalt ausgebildet und

angeordnet ist, daß es die Verstellbewegungen des Funktionsteiles mit dem Fühlerrotor entsprechend nachvollzieht. Damit können vorteilhaft Funktionsteil-Verstellbewegungen größeren Umfangs, für die sich der Luftspalt zwischen dem Abtastorgan und dem Fühlerrotor nicht ausreichend bemessen läßt, ausgeglichen werden. Nach der Erfindung wirkt nämlich die Nachführeinrichtung so auf das Abtastorgan des Winkellagegebers ein, daß das Abtastorgan die Funktionsteil (Drehmasse)/Fühlerrotor-Verstellbewegungen, jedenfalls solange diese die Abmessungen des Luftspaltes zwischen Abtastorgan und Fühlerrotor überschreiten, nachvollzieht. Die Nachführeinrichtung kann mehrere Funktionskomponenten umfassen: eine in Achsrichtung des Fühlerrotors gegebenenfalls einschließlich des Motors/Funktionsteils gerichtete Linearführung, um beim Anwendungsfall "Druckmaschinen" das Abtastorgan an Seitenregister-Verstellungen des Zylinders als Funktionsteil anzupassen; eine bezüglich der genannten Achse radial auslenkende Exzenterführung, um beim Anwendungsfall "Druckmaschinen" das Abtastorgan auf Anstellbewegungen oder Diagonalregister-Verstellungen des Druckzylinders einzustellen, die - wie an sich bekannt - mittels exzentrischer Auslenkung der Zylinder/Motor-Drehachse herbeigeführt werden. Dabei erscheint es notwendig, daß die Funktionsteil-/Fühlerrotor- und andererseits die Abtastorgan-Exzenterführungen einander entsprechend, insbesondere zueinander kongruent, ausgebildet sind, um die Nachführung vor allem in Form sich deckender, eszentrischer Umlaufbahnen von Abtastorgan und Funktionsteil/Fühlerrotor zu gewährleisten. Die Genauigkeit der Nachführung läßt sich noch dadurch fördern, daß beide Exzenterführungen durch eine gemeinsame, lösbare, vorzugsweise mechanische Verbindungseinrichtung miteinander gekoppelt und/oder synchronisiert sind.

[0016] Um eine stationäre, steife Abstützung des Abtastorgans an dem Maschinenfundament, insbesondere Wandung einer Druckmaschine, zu erreichen, ist in weiterer Ausbildung der Erfindung eine Feststelleinrichtung vorgesehen, die mit der Nachführeinrichtung derart verbunden, insbesondere synchronisiert ist, daß sie nach Beendigung der aktiven Nachführung des Abtastorgans dieses relativ zur Wandung fixiert.

[0017] Zur axialen Linearverschiebung oder exzentrischen Auslenkung des Stators entsprechend den Funktionsteil/Fühlerrotor-Verstellbewegungen ist es zweckmäßig, eine oder mehrere, gesonderte Bewegungseinrichtungen vorzusehen: zum Beispiel einen an einer Exzenterbuchse, an die das Abtastorgan fixiert ist, angreifenden Drehantrieb oder einen Linearantrieb, der am axial verschiebbar gelagerten Abtastorgan angreift, um jeweils das Abtastorgan zur Beibehaltung eines ausreichenden Luftspaltes gegenüber dem Fühlerrotor nachzuführen. Diese Nachführbewegungen lassen sich in ihrer Genauigkeit noch weiter verbessern, indem die genannten Dreh- oder Linearantriebe, die jeweils dem

Abtastorgan einerseits und dem Drehmassen-/Fühlerrotor-Verbund andererseits zugeordnet sind, bei Registerverstellung oder Anstellbewegung (Einsatzfall: Druckmaschinen) miteinander gekoppelt und/oder synchronisiert sind.

[0018] Im Hinblick auf die eingangs erwartete Problematik wird bei Druckmaschinen das der Erfindung zugrundeliegende Problem aufgeworfen, deren dreh- oder schwenkbare Funktionsteile zuverlässig beobachten und entsprechende Zustandsgrößen einem geregelten Antriebssystem zuführen zu können. Dabei sollen Verfälschungen des Meßergebnisses möglichst ausgeschlossen bzw. eine möglichst verlustlose Kopplung mit maximaler Kraftschlüssigkeit in Kraft- bzw. Drehmomentübertragungsrichtung zwischen den anzu-treibenden Zylindern und dem Meßwertgeber ermöglicht sein. Zur Lösung wird bei einer gattungsgemäßen Druckmaschine erfindungsgemäß vorgeschlagen, daß die Zylinder zur unmittelbaren Messung ihrer Winkelgrößen mit je einem Winkellagegeber direkt verbunden sind, der ausgangsseitig an das Antriebssystem angeschlossen ist. Der Winkellagegeber bildet damit einen Direkt-Beobachter für das Funktionsteil im Rahmen einer Antriebs-Steuerungskette oder eines Antriebs-Regelkreises, der insbesondere die Umfangsregisterverstellung herbeiführt. Mit dieser Direktbeobachtung kann für jedes Funktionsteil, nämlich Zylinder- bzw. Druckwerkswalze, ein spielfreier, trägheitsarmer und mechanisch steifer Meßstrang bzw. Meßkette aufgebaut werden. Dies ergibt eine hohe Regelgenauigkeit und -dynamik, so daß sich exakte Bahnführung, konstante Bahnspannung und gleichbleibende Farbgebung über die so ermöglichte, hochpräzise Registersteuerung und Druckanstellung erreichen lassen. Die relevanten Drehmassen (beispielsweise Platten- und Gummituch-Zylinder in einem Druckwerk) werden erfindungsgemäß direkt, ohne dazwischen angeordnete Feder-, Dämpfungs-, Reibungsglieder usw., erfaßt, so daß unter Ausschluß von Elastizitäten, Nachgiebigkeiten und Spielen das Bewegungsverhalten des in der Druckmaschine zu beobachtendem Funktionsteiles originalgetreu im Regelungssystem weitergegeben werden kann. Dabei ist es zweckmäßig, auch das Abtastorgan des Winkellagegebers an einer stationären Wandung, beispielsweise der Druckmaschinenwand, elastizitäts- und spielfrei zu fixieren.

[0019] In Weiterführung dieses Gedankens ergibt sich die Notwendigkeit, daß der an einem Druckzylinder beispielsweise steif und dicht angesetzte Fühlerrotor zur Realisierung von Druck-An- und Druck-Ab-Bewegungen sowie Diagonalregister-Verstellungen exzentrisch auslenkbar sind. Dem wird mit einer vorteilhaften Ausbildung der Erfindung Rechnung getragen, wonach beim Winkellagegeber Fühlerrotor und Abtastorgan zueinander mit einem solchen Abstand angeordnet und/oder derart verstellbar ausgebildet sind, daß der von diesem begrenzte Luftspalt sich ausreichend verändern und dabei entsprechende, exzentrische Auslen-

kungen auffangen kann.

[0020] So können Stellbewegungen des steifen Drehmasse(Funktionsteil)/Fühlrotor-Verbunds ausgeglichen werden, obgleich das Abtastorgan an der stationären Wandung ortsfest fixiert ist. Ein zwischen dem Abtastorgan und dem Fühlrotor in der Regel vorhandener Luftspalt wird hierzu ausgenutzt. Diese Erfindungsbildung läßt sich praktisch durch einen Hohlwellengeber realisieren, bei dem der das Geberrad bildende Fühlrotor dem Abtastorgan gegenüberliegend angeordnet ist, ohne mit letzterem über Lager oder dergleichen mechanisch verbunden zu sein.

[0021] Weitere Merkmale, Einzelheiten und Vorteile auf der Basis der Erfindung ergeben sich aus den Unteransprüchen und der nachfolgenden Beschreibung bevorzugter Ausführungsbeispiele der Erfindung. Diese zeigen in:

- Fig. 1 das Schema eines erfindungsgemäßen Direkt-Antriebsystems teilweise in Längsansicht,
- Fig. 2 im teilweisen Längsschnitt einen mit einem zu drehenden Zylinder gekoppelten Direktantrieb,
- Fig. 3 ein Blockschaftbild eines Signalverarbeitungsmoduls des erfindungsgemäßen Direktantriebs,
- Fig. 4 ein Blockschaftbild eines erfindungsgemäßen, modularen Antriebssystems zur Steuerung und Regelung einer Mehrzahl von Funktionsteile-Achsen,
- Fig. 5 das dynamische Verhalten eines Ausführungsbeispiels der Erfindung anhand eines Strukturblockschemas,
- Fig. 6 Im axialen bzw. Längsschnitt die Anbringung eines Hohlwellengebers am Direktantrieb bzw. der Wandung eines Druckwerkszylinders,
- Fig. 7 eine Richtungspfeil VII in Fig. 6 entsprechende Stirnansicht und
- Fig. 8 eine Richtungspfeil VIII in Figur 7 entsprechende Stirnansicht.

[0022] Gemäß Figur 1 besteht das Druckwerk einer Rollenoffset-Maschine aus den vier Platten- bzw. Gummituchzylindern D1, D2, D3 und D4 (schematisch dargestellt), die über Lager 40 an der ortsfesten Wandung H (vgl. Figur 6) der Maschine drehbar sind. Zu ihrer Drehung ist ihnen jeweils ein Elektromotor mit einem Rotorpaket F und einem Statorpaket G zugeordnet. Der Achsstummel 41 des Rotors F ist unmittelbar mit dem

Achsstummel 42 des Zylinders D verbunden; mit anderen Worten, beide sind miteinander so baulich integriert, daß sie ineinander übergehen und dabei eine Antriebsverbindung bilden, die etwa so drehsteif wie eine einstückige Stahlwelle ist. Die an den freien Stirnseiten der Elektromotoren F,G herausragenden Achsstummel 43 sind mit Sinus/Kosinus-Absolut-Winkellagegebern 44, versehen. Am entgegengesetzten Ende stehen Achsstummel 45 von den Zylindern D1 - D4 vor, die ebenfalls je mit einem gleichartigen Absolut-Winkellagegeber 46 versehen sind. Die Elektromotoren F,G sind konstruktiv als Einbaumotoren ausgeführt. Sie können mit Drehstrom-Servomotoren in synchroner Bauart mit Permanentmagneten ausgeführt sein. Diese werden von einem Leistungsblock 47 jeweils mit digitalem Stromregler 48 angesteuert. Der Leistungsblock 47 wird von einer Zwischenkreis-Versorgung 49 aus mit elektrischer Energie versorgt. Die digitalen Stromregler 48 kommunizieren jeweils über störsichere Lichtwellenleiter 50 mit einem Achs-Peripheriemodul AP. Die Achs-Peripheriemodule weisen ferner jeweilige Schnittstellen 44a, 46a einerseits für je einen der an den Elektromotoren F,G angebrachten Winkellagegeber 44 als auch für je einen der auf den entgegengesetzten Wellenenden bzw. Achsstummeln 45 an den freien Stirnseiten der Zylinder D1 - D4 befindlichen Winkellagegeber 46 auf. Die Achs-Peripheriemodule AP werden von einem gemeinsamen, digitalen Signal-Prozessor 51 kontrolliert. Dieser ist als Antriebsregler für eine maximale Anzahl von Achsen mit Lageregler, Drehzahlregler, Motorführung und Geberauswertung konfigurierbar.

[0023] In Figur 3 ist die jeweilige interne Struktur des Signal-Prozessors 51 als auch der Achs-Peripheriemodule AP vergrößert dargestellt und mit dem Fachmann geläufigen Abkürzungen bezeichnet, so daß sich weitere Erläuterungen grundsätzlich erübrigen. Mit SCC ist ein sogenannter serieller Kommunikations-Sterbaustein bezeichnet.

[0024] In Figur 4 ist die Einbindung des erfindungsgemäßen Antriebssystems gemäß Figur 1 - 3 in ein globales Konzept für eine Vielfachsteuerung mit projektierbaren, modularen Steuerungs- und Regelungseinheiten veranschaulicht. Neben einem Leitrechner IPC-486 sind Bausteine CPU-68-3 zur speicherprogrammierbaren Steuerung und zur Sollwertgenerierung vorgesehen. An diese sind die Signalprozessoren 51 über einen Systembus angekoppelt.

[0025] Das Blockschaema gemäß Figur 5 stellt ein beispielhaftes, erfindungsgemäßes Antriebssystem für zwei über Reibschlupf (Schmitz-Ringe) verkoppelte, lagegeregelte Achsen I, II dar. Aus einer Sollwert-Generierung (beispielsweise gemäß Figur 4) werden jeder Achse I, II zu ihrer Lagesteuerung Winkellagesollwerte $\phi_{\text{soll I}}$, $\phi_{\text{soll II}}$ vorgegeben. Nach Vergleich mit dem über die Winkellagegeber 46 jeweils erhaltenen Istwerten $\phi_{\text{ist I}}$, $\phi_{\text{ist II}}$ wird die jeweilige Regeldifferenz einem Lageregler K_{VI} , K_{VII} zugeführt. Dessen jeweiliger Ausgangswert wird einer Differenzbildung 52I, 52II mit dem

differenzierten Winkellage-Istwert, d.h. der jeweiligen Ist-Winkelgeschwindigkeit Ω_{IstI} , Ω_{IstII} der Achsen I, II unterworfen. Der daraus jeweils resultierende Differenzwert wird einem Drehzahlregler K_{PI} , K_{PII} zugeführt, dessen jeweiliger Ausgang auf ein Summierglied 53I, 53II trifft. Jedem dieser Summierglieder 53I, 53II ist zur Bildung einer Störgrößenaufschaltung der Ausgang eines Kennliniengliedes $f(\phi_I)$, $f(\phi_{II})$ als Funktion der Winkellage ϕ_I , ϕ_{II} zugeführt. Demgemäß ist jedes Kennlinienglied eingangsseitig mit dem Ausgang des entsprechenden Winkellagergebers 46I, 46II verbunden. Den Summiergliedern 53I, 53II sind ferner die jeweiligen Ausgänge proportionaler Rückführungsglieder $K_{I,II}$, $K_{II,I}$ zugeführt, welche kreuzweise in die Ist-Winkelgeschwindigkeit Ω_{IstII} bzw. Ω_{IstI} am jeweils entsprechenden Differenzierglied 54I, 54II abgreifen. Die Eingänge der Differenzierglieder 54I, 54II sind jeweils mit dem Ausgang der entsprechenden Winkellagegeber 46I bzw. 46II verbunden. Diese Kreuzverkopplung mittels der Proportionalglieder $K_{I,II}$ bzw. $K_{II,I}$ wirkt auf die beispielsweise über die Schmitz-Ringe verkoppelten Regelstrecken/Achsen I bzw. II entkoppelnd.

[0026] Die jeweiligen Ausgänge der Summierglieder 53I und 53II münden direkt in jeweilige Proportionalglieder K^{-1}_{SI} , K^{-1}_{SII} , welche u.a. auf die Drehmassen der die Achsen I, II umfassenden Funktionsteile bezogene Faktoren darstellen. Danach folgen Stromregelungskreise 55I, 55II, die die eingangsseitigen Stromsollwerte I_{sollI} , I_{sollII} in Ist-Stromwerte I_{IstI} , I_{IstII} umwandeln. Die Stromregelkreise 55I, 55II verhalten sich nach außen näherungsweise wie in der Regelungstechnik an sich bekannte PT_2 -Glieder. Die jeweiligen Ist-Stromwerte I_{IstI} , I_{IstII} sind Proportionalgliedern K_{TI} , K_{TII} zugeführt, welche die Elektromotor-Konstante zur Umwandlung von Strom in ein Motor-Drehmoment M_{MotI} , M_{MotII} darstellen. Nach Verknüpfung mit dem jeweiligen Proportionalglied i^{-1}_I , i^{-1}_{II} entsprechend der jeweiligen Drehmasse der Achse I, II und unmittelbar nachfolgender Aufintegration der Winkelbeschleunigung β_I , β_{II} mittels des Integrations-Gliedes 56I, 56II ergibt sich die Winkelgeschwindigkeit Ω_I , Ω_{II} , mit denen die Drehmassen/Funktionsteile um ihre jeweiligen Drehachsen I, II rotieren. Nach Integration mit einem weiteren Integrations-Glied 57I, 57II läßt sich in Verbindung mit den jeweiligen Winkellagegebern 46I, 46II der Winkellage-Istwert ϕ_{IstI} , ϕ_{IstII} ermitteln und den jeweiligen Vergleichen 58I, 58II am Eingang des Blockschaltbildes gemäß Figur 5 zum Soll-Istwert-Vergleich zuführen.

[0027] Zu berücksichtigen ist noch, daß im Anwendungsfall bei Platten-/Gummizylindern eines Druckwerks einer Rollensoff-Maschine (vgl. Figur 1) die jeweiligen Zylinder D1, D2 bzw. D3, D4 mit Schlupf aufeinander reiben, woraus ein Störmoment resultiert. Dies ist in Figur 5 im Ausgangsbereich des Blockschemas bzw. der Antriebsstruktur durch die paarweise übereinstimmenden und parallel liegenden Proportionalglieder R_I (entsprechend dem Halbdurchmesser

bzw. Radius der die Achse I umfassenden Drehmasse) einerseits und R_{II} (entsprechend dem Radius bzw. Halbmesser, der die Achse II umfassenden Drehmasse) andererseits zum Ausdruck gebracht. Die jeweiligen Bahngeschwindigkeiten v_I , v_{II} der beiden Drehmassen I, II errechnen sich nach je einem ersten bzw. äußeren der beiden Proportionalglieder-Paare R_I bzw. R_{II} , die die jeweiligen Winkelgeschwindigkeiten Ω_I , Ω_{II} der beiden Drehmassen als Eingangsgröße haben. Die Bahngeschwindigkeiten v_I , v_{II} werden im Rahmen einer Differenzbildung 70 voneinander subtrahiert. Der Schlupf s ergibt sich durch den Quotienten aus dieser Differenz und einer der beiden Umfangsbahngeschwindigkeiten v_I , v_{II} der beiden Drehmassen, wie durch das Dividierglied 59 verdeutlicht. Das diesem nachfolgende Kennlinienglied 60 repräsentiert die spezifische Reibungscharakteristik beim Aufeinanderrollen von Zylinder-Mantelflächen und ergibt als Funktionswert den Reibungskoeffizienten μ_R . Wird diese mit der Normalkraft F_N entsprechend dem Anpressdruck der Zylinder aufeinander multipliziert, ergibt sich die störende Reibungskraft in Zylinder-Tangential- bzw. Umfangsrichtung. Diese multipliziert mit dem jeweiligen zweiten bzw. inneren Radius-Proportionalglied R_I bzw. R_{II} jedes Parallel-Proportionalgliedpaares ergibt den Drehmomenteneinfluß, der jedem vom zugeordneten Antriebsmotor erzeugten Drehmoment M_{MotI} bzw. M_{MotII} aufgrund der Schlupfreibung entgegenstehend wie durch das jeder Achse I bzw. II zugeordnete Vergleichsglied 61I bzw. 61II veranschaulicht.

[0028] In den Figuren 6 - 8 ist die Nachführung des Rotors F,Z und/oder des Stators N,G des Elektromotors für die Platten- oder Gummizylinder D1 - D4 dargestellt, die u.a. mittels der Exzenterbuchsen A, B realisiert ist. Damit lassen sich für die Zylinder D1 - D4 Verstellbewegungen in Längsrichtung U (Verstellung der Seitenregister), in Querrichtung R (Verstellung der Diagonalregister), Anstellbewegungen W usw. realisieren. Wegen der Einzelheiten der Zylinder-Lageeinstellung wird auf die eingangs genannten Fundstellen DE-OS 41 38 479 und ältere EP-Patentanmeldung 93 106 545.2 verwiesen. Die dort zur Beschreibung der (dortigen) Figuren 7 - 9 verwendeten Bezugszeichen sind in den vorliegenden Figuren 6 - 8 sinngemäß verwendet.

[0029] Zusätzlich ist die Zylinderwelle E mit einem sich axial erstreckenden Ansatz 62 versehen, der vom Elektromotor G,F,N,Z koaxial vorspringt und am Stirnende der Antriebswelle starr und steif fixiert und/oder damit einstückig ausgeführt ist. Auf der Umfangsfläche des Ansatzes 62 ist ein Pol- oder Geberrad 63 eines Hohlwellengebers starr bzw. ortsfest fixiert. Dieses weist an seinem äußeren Rand radial vorspringende Zähne 64 auf, die in Umfangsrichtung gemäß einer bestimmten Teilung beabstandet aneinandergereiht sind. An der nach außen gewandten Stirnseite der den Stator G,N umfassenden Exzenterbuche B ist ein parallel zur Drehachse vorspringender Befestigungsschaft 65 fixiert, der an seinem freien Ende den Geberkopf 66

des Hohlwellengebers trägt. Dieser ist mit einem bezüglich der Geberrad-Drehachse verlaufenden Abstand 67 zu den Zähnen 64 des Geberrads 63 angeordnet. Der Abstand 67 ist so bemessen, daß einerseits die Wirkungsverbindung von dem Geberkopf und der Zähne 64 auf dem Geberrad 63 zustandekommen kann und andererseits in bestimmtem Umfang Axialversetzungen zwischen dem Geberkopf 66 und dem Geberrad 63 möglich sind, ohne daß die Funktionsfähigkeit dieser Wirkungsverbindung beeinträchtigt wird. Außerdem sind das Geberrad 63 und/oder dessen Zähne 64 dazu ausreichend breit ausgeführt. Auch eine mittige Anordnung des Geberkopfs 66 gegenüber den Zähnen ist hierzu vorteilhaft.

[0030] Die Erfindung ist nicht auf dieses in Figuren 6 - 8 dargestellte Ausführungsbeispiel beschränkt: So ist es denkbar, daß der Befestigungsschaft 65 direkt an der Wandung H der Druckmaschine fixiert ist, und/oder der vom Geberrad 63 umgebene Ansatz direkt an der Stirnseite eines der Zylinder D1 - D4 angebracht ist, während der Elektromotor F,G beispielsweise an der anderen Stirnseite des Zylinders D1 - D4 angreift, wie in Figur 1 angedeutet.

Patentansprüche

1. Elektrisches Antriebssystem zur Verstellung von mehreren dreh- und/oder verschwenkbaren Funktionsteilen (D1 - D4) von Geräten und Maschinen, insbesondere von Druckmaschinen, in ihrer Winkel- lage (ϕ_{istI} , ϕ_{istII}), mit mehreren Elektromotoren (F, G), deren jeweiliger Rotor (F) zur steifen und direkten Verbindung mit dem Funktionsteil (D1 - D4) ausgebildet ist, mit mehreren Winkellagegebern (44,46), die Winkelbewegungen des jeweiligen Elektromotor-Rotors und/oder Funktionsteiles (D1 - D4) aufnehmen, mit einem Signalverarbeitungsmodul (51, AP), das eingangsseitig zur Aufnahme der Winkellagesignale (ϕ_{istI} , ϕ_{istII}) als Istwerte mit den Winkellagegebern (44,46) verbunden ist und mehrere, je einem Funktionsteil (D1 - D4; I, II) zugeordnete Regler oder Reihen mit mehreren Regelgliedern aufweist, die zur simultanen Aufnahme von je einem Funktionsteil (D1 - D4; I, II) zugeordneten Sollwerten (ϕ_{sollI}) und zu deren Vergleich mit den Istwerten ausgebildet sind, und mit mehreren, vom Signalverarbeitungsmodul (51, AP) und/oder den jeweiligen Reglern kontrollierte Leistungsverstärkern (47, 48), die ausgangsseitig mit dem jeweiligen Elektromotor (F, G) zu dessen Ansteuerung verbunden sind, **gekennzeichnet durch :**

(a) einen bidirektionalen Systembus , über den mehrere, jeweils die Regler oder Reihen von Regelgliedern enthaltende Signalverarbeitungsmodul (51,AP) mit einem Prozessor (CPU-68-3) zur Sollwertgenerierung verbunden

den sind,

(b) wobei die Regler oder Regeglieder zur simultanen Aufnahme von je einem Funktionsteil (D1-D4) zugeordneten Sollwerten ausgebildet sind,

(c) und einen Lokalbus, über den die Regler oder Reihen mit mehreren Regelgliedern des Signalverarbeitungsmoduls (51,AP) mit Achsperipheriemodulen (AP) als Schnittstellen (44a,46a,50) zu den Leistungsblöcken (47) der Elektromotoren (F,G) und zu den Winkellagegebern (44,46) verbunden sind.

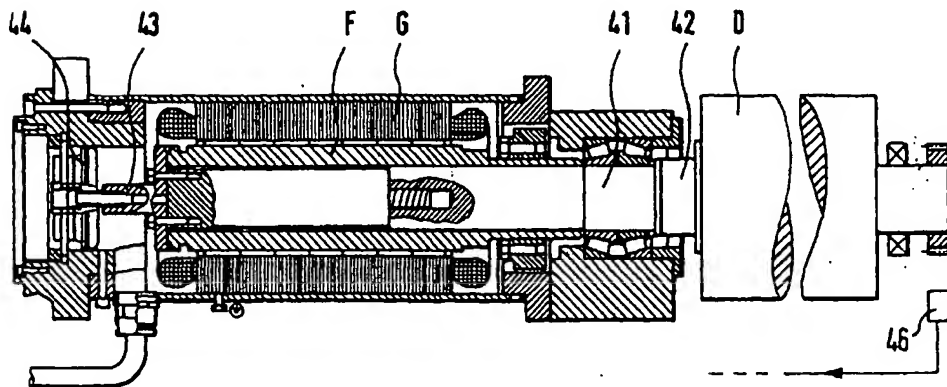
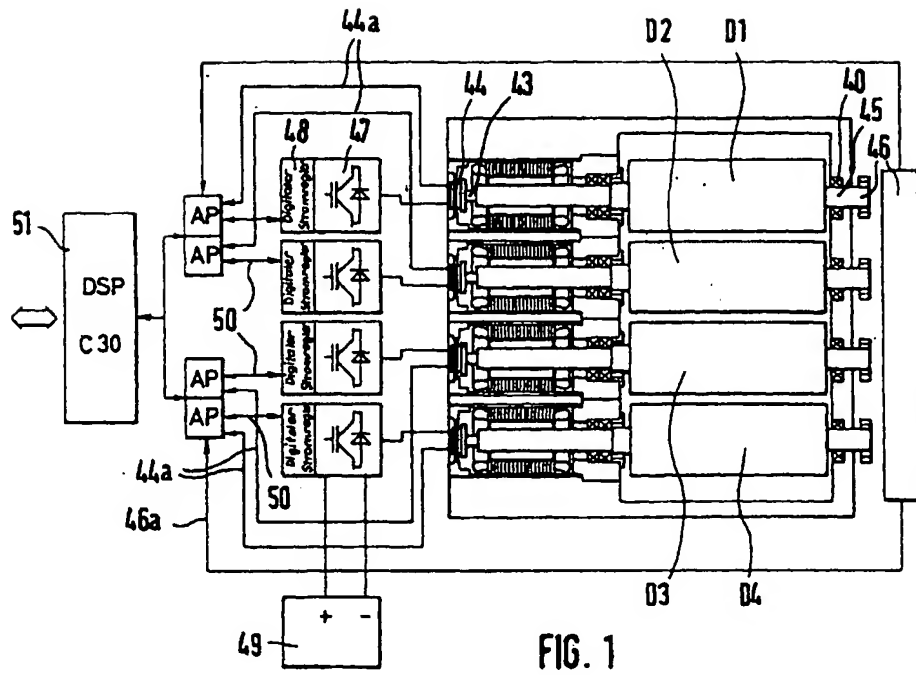
2. Antriebssystem nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß der Rotor (F) mit dem Funktionsteil (D1 - D4) baulich integriert und/oder einstückig ausgeführt ist.
3. Antriebssystem nach Anspruch 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, daß der Elektromotor (F, G) zum Anbau an einem Wellenstummel eines drehbaren Funktionsteiles (D1 - D4) ausgebildet ist.
4. Antriebssystem nach Anspruch 1, 2 oder 3, dadurch gekennzeichnet, daß der Elektromotor mit einem walzen- oder zylinderförmigen Außenläufer oder -rotor gebildet ist, dessen Form der des Funktionsteiles entspricht, insbesondere zur Aufnahme darin ausgeführt ist.
5. Antriebssystem nach einem der vorangehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß dem Elektromotor ein einziger Winkellagegeber (44) zugeordnet ist, der am Rotor (F) des Elektromotors (F, G) zur unmittelbaren Aufnahme von dessen Winkelbewegungen (ϕ_{istI} , ϕ_{istII}) angebracht ist, wobei das Signalverarbeitungsmodul (51, AP) und/oder der Winkellagegeber (44) mit einem Beobachtermodul für Zustandsgrößen des Funktionsteiles vorzugsweise in Differenzsignalaufschaltung gekoppelt ist.
6. Antriebssystem nach einem der Ansprüche 1 bis 4, dadurch gekennzeichnet, daß dem Elektromotor (F, G) wenigstens zwei Winkellagegeber (44, 46) zugeordnet sind, die je am Rotor (F) des Elektromotors (F, G) und am Funktionsteil (D1 - D4) zur unmittelbaren Aufnahme von deren Winkelbewegungen (ϕ_{istI} , ϕ_{istII}) angebracht sind, wobei die Signalausgänge (44a, 46a) dieser beiden Geber mit dem Signalverarbeitungsmodul (51, AP) vorzugsweise in Differenzsignalaufschaltung gekoppelt sind.
7. Antriebssystem nach einem der vorangehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß dem Elektromotor ein einziger Winkellagegeber (46) zugeordnet ist, der am Funktionsteil (D1 - D4) zur

unmittelbaren Aufnahme von dessen Winkelbewegungen (ϕ_{istI} , ϕ_{istII}) angebracht ist.

8. Antriebssystem nach einem der vorangehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß der Winkelgeber als Sinus/Cosinus-Absolutgeber, Inkrementalgeber mit Rechtecksignalen und Nullimpulssignal, als Inkrementalgeber mit Sinus/Cosinus-Signal nebst Nullimpulssignal oder als Hohlwellengeber mit Geberkopf (66) und die Winkelteilung aufweisendem Geberrad (63) ausgeführt ist. 5
9. Antriebssystem nach Anspruch 8, dadurch gekennzeichnet, daß das Geberrad (63) mit dem Funktionsteil (D1 - D4) baulich integriert und/oder einstückig ausgeführt ist. 10
10. Antriebssystem nach Anspruch 9, dadurch gekennzeichnet, daß der Geberkopf (66) und das Geberrad (63) entsprechend der Dreh- oder Schwenkachse des Funktionsteiles (D1 - D4) axial gegeneinander verschiebbar sind. 15
11. Antriebssystem nach Anspruch 9 oder 10, dadurch gekennzeichnet, daß der Geberkopf (66) an oder gegenüber dem stationären Teil des Elektromotors (F, G), insbesondere dem Stator (G) oder dessen Gehäuse, fixiert beziehungsweise abgestützt ist. 20
12. Antriebssystem nach einem der vorangehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß der Leistungsverstärker (47) mit Umrichter mit Spannungszwischenkreis (49) und/oder mit Direkt-einspeisung ausgeführt ist. 25
13. Antriebssystem nach einem der vorangehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß der Leistungsverstärker (47) mit digitaler Phasenstromregelung (48) auf der Basis von Pulsbreitenmodulation hoher Taktfrequenz, schneller Transistorschalter, Spannungsvorsteuerung und/oder Vorgabe der Phasenstromsollwerte und/oder der Vorsteuerwerte über Lichtwellenleiter-Verbindungen (50) realisiert ist. 30
14. Antriebssystem nach einem der vorangehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß im Signalverarbeitungsmodul (51, AP) ein digitaler Signalprozessor (51) angeordnet ist, mit dem Funktionen zur Geberauswertung, Motorsteuerung, Drehzahlregelung, Winkellageregetung und/oder Feininterpolation der Soll- oder Vorgabewerte implementiert sind. 35
15. Antriebssystem nach einem der vorangehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß das Signalverarbeitungsmodul (51, AP) mehrere, je 40

einem Funktionsteil zugeordnete Regler oder Reihen mit mehreren Regelgliedern aufweist, die miteinander über zusätzliche, gewichtete Rückführungen (KI,II, KII,I), vorzugsweise über Kreuz, verkoppelt sind.

16. Antriebssystem nach einem der vorangehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß das Signalverarbeitungsmodul (51, AP) einen oder mehrere Regler und/oder eine oder mehrere Reihen von Regelgliedern aufweist, die mit einem eingangsseitig Istwerte (ϕ_{istI} , ϕ_{istII}) aufnehmenden Kennlinienglied zur Störgrößenaufschaltung (53I, 53II) verknüpft sind. 45



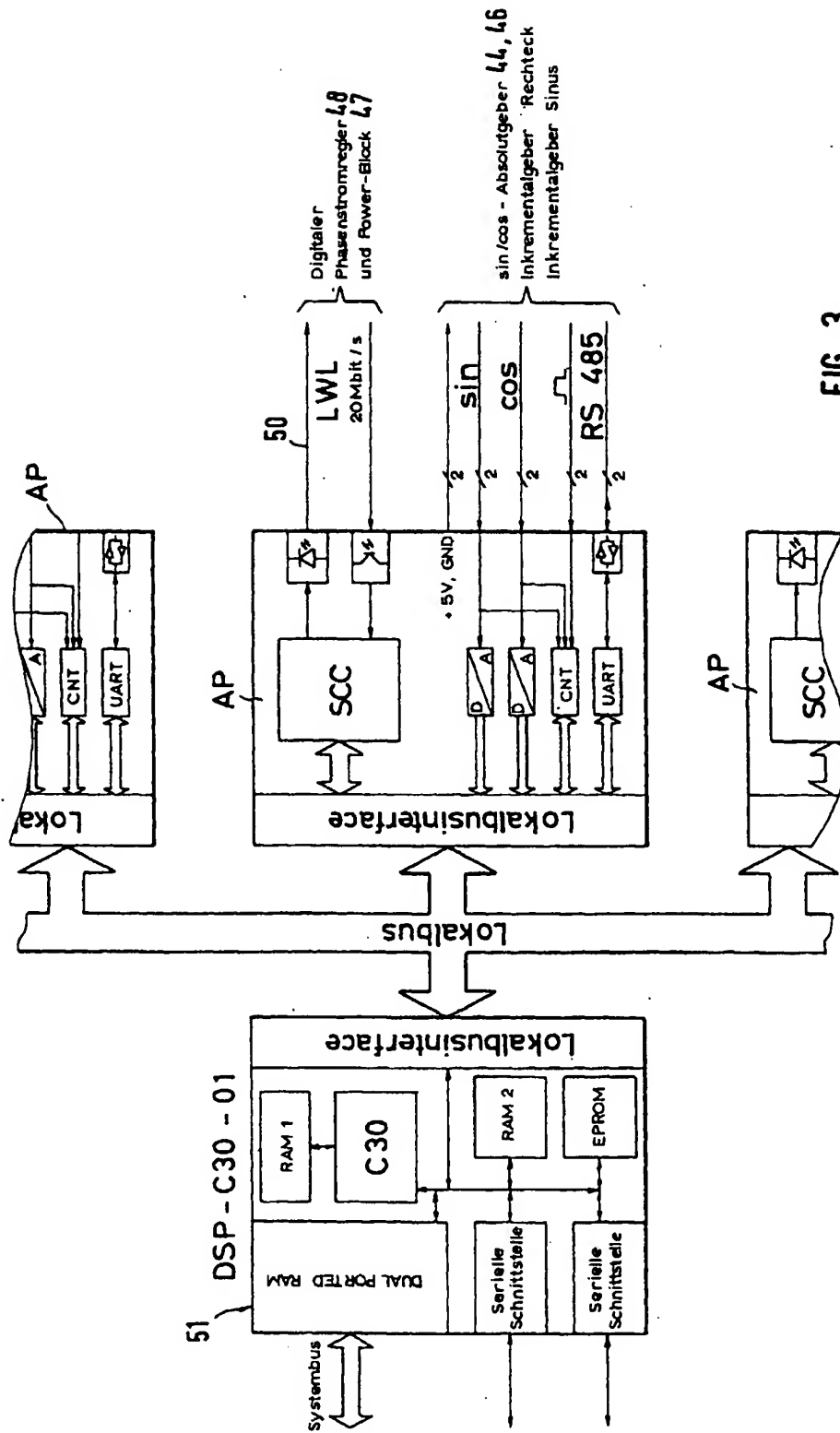


FIG. 3

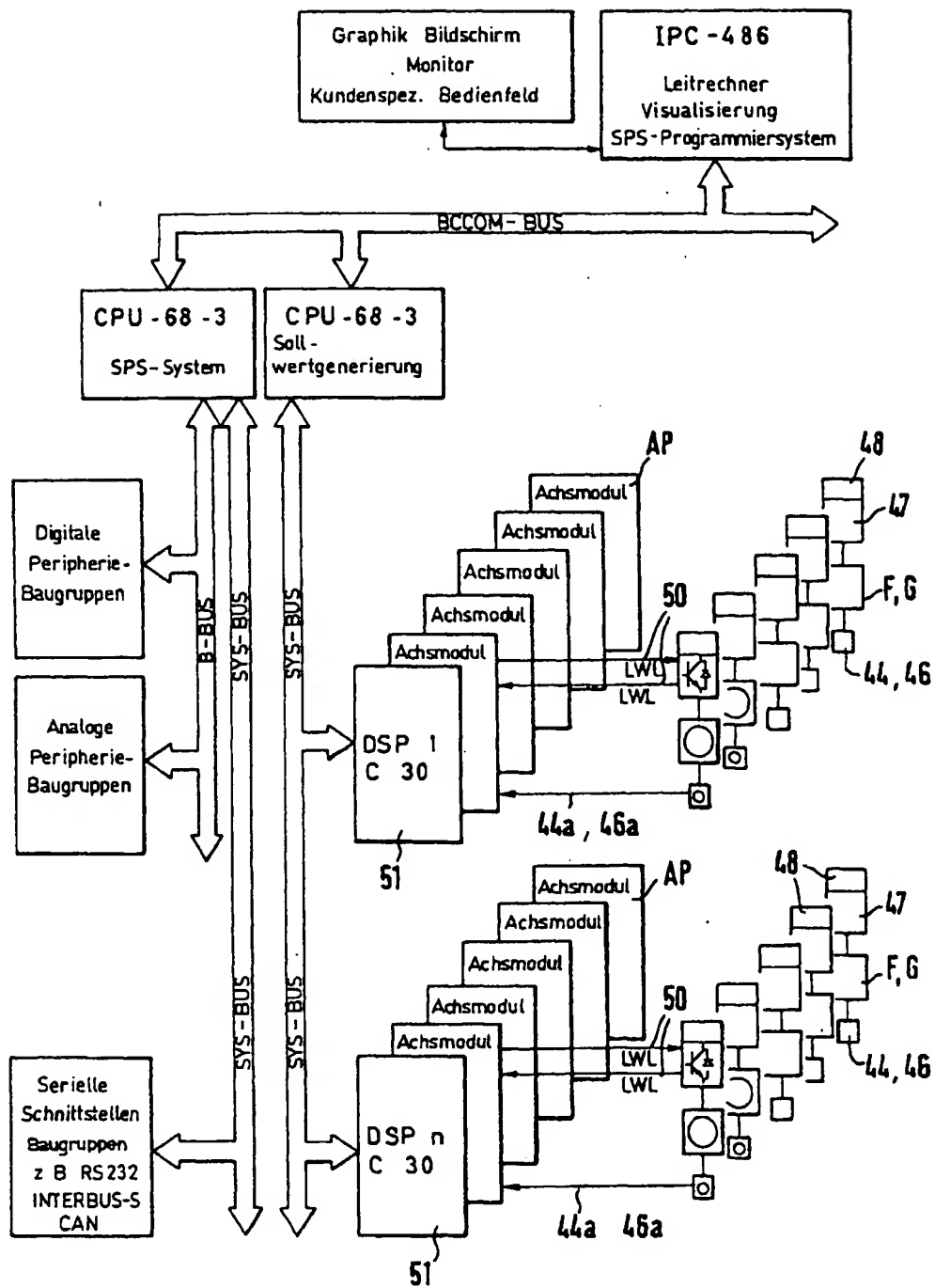


FIG. 4

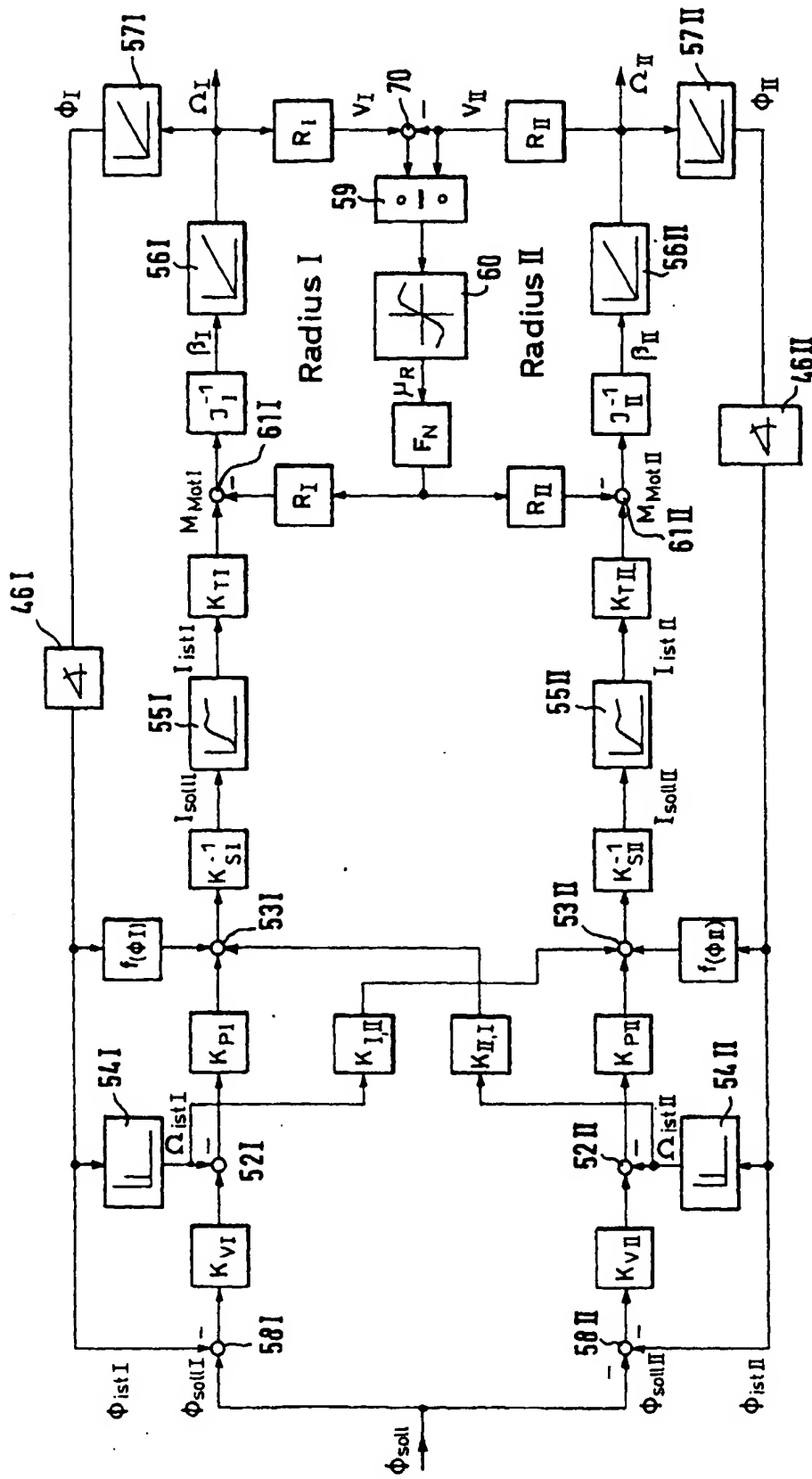


FIG. 5

